

ABSTRACT OF THE DISCLOSURE

第1及び第2の読取モジュールは、原稿の画像に対し主走査方向に第1及び第2の信号を読み取る。前記走査モジュールは、前記と前記原稿の画像とを副走査方向に相対的に移動走査させるキャリッジを含む。走査制御条件選択モジュールは、前記原稿に対する前記第1及び第2の読取モジュールによる読取倍率として予め設定された複数の読取倍率に応じて前記走査モジュールの走査制御条件を選択する。第1の設定モジュールは、前記走査制御条件を前記第1の読取モジュールの読取倍率に応じて複数の制御条件に設定する。第2の設定モジュールは、前記前記走査制御条件を前記第2の読取モジュールの読取倍率に応じて複数の制御条件に設定する。演算モジュールは、前記予め設定された複数の読取倍率以外の読取倍率に設定されたとき、前記予め設定された複数の読取倍率のいずれかの読取倍率で前記第1及び第2の読取モジュールで読み取られた前記第1及び第2の信号に基づいて対応する読取倍率の画像データを演算処理により算出する。